

(19)日本国特許庁 (JP) (12)特 許 公 報 (B 2) (11)特許番号
特許第3261359号
(P 3 2 6 1 3 5 9)
(45)発行日 平成14年 2 月25日(2002.2.25) (24)登録日 平成13年12月14日(2001.12.14)

(51)Int.Cl. ⁷	識別記号	F I
G01C 15/00	102	G01C 15/00 102 C
G06F 3/00	652	G06F 3/00 652 A

請求項の数 7 (全 7 頁)

(21)出願番号	特願平10-362162	(73)特許権者	598175355 玉島 清太郎 兵庫県西宮市甲陽園西山町 8 - 8
(22)出願日	平成10年12月21日(1998.12.21)	(72)発明者	玉島 清太郎 兵庫県西宮市甲陽園西山町 8 - 8
(65)公開番号	特開2000-180169(P 2000-180169A)	(72)発明者	亀井 宏祐 大阪府大阪市西淀川区大和田 4 - 7 - 30 - 406
(43)公開日	平成12年 6 月30日(2000.6.30)	(74)代理人	100107308 弁理士 北村 修一郎
審査請求日	平成11年10月26日(1999.10.26)	審査官	秋田 将行
前置審査			

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 測量点表示装置及び測量点表示用プログラム記録媒体

1

(57)【特許請求の範囲】

【請求項 1】 測量点の位置データを連続的或いは断続的に受信する受信手段と、
前記受信手段が受信した前記位置データを順次処理して前記測量点の位置を所定の表示画面上に表示する表示手段と、
操作者の入力操作によって指定された前記表示画面上に表示された前記測量点の位置に対応する前記位置データを記憶装置に保存する位置データ保存手段とを備えてなり、
前記受信手段が最新に受信した位置データとそれより前の一定期間内に受信した少なくとも 2 つの位置データとに対応する少なくとも 3 つの前記測量点の位置の夫々を、大きさが最新のもののから順に小さくなる指定された大きさのドットマークにより同時に表示画面上に表示し

2

て、前記少なくとも 3 つの前記測量点の位置を、夫々の測量時点の前後関係が認識可能に表示する測量点表示装置。

【請求項 2】 前記入力操作後は前記受信手段が受信する前記位置データを入力操作の有無にかかわらず一定時間間隔で順次記憶装置に保存し、
前記受信手段が受信して一定期間が経過し前記保存されなかった前記位置データを消去する請求項 1 に記載の測量点表示装置。

10 【請求項 3】 前記記憶装置に保存した位置データに対応する前記測量点の位置を前記表示画面上に表示する請求項 1 または 2 記載の測量点表示装置。

【請求項 4】 前記受信手段が最新に受信した位置データとそれより前の一定期間内に受信した少なくとも一つの位置データとに対応する複数の前記測量点の位置を前

記表示画面上に同時に表示する請求項1、2、または3記載の測量点表示装置。

【請求項5】 前記複数の測量点の位置を夫々の測量時点の前後関係が識別可能に表示する請求項4記載の測量点表示装置。

【請求項6】 前記表示画面上の任意の位置を指示する指示手段と、その指示手段で指示された位置を中心として所定の半径の円定規を前記表示画面上に表示する円定規表示手段とを備える請求項1、2、3、4または5記載の測量点表示装置。

【請求項7】 測量機器が測量した測量点の位置データを、内蔵または外付けされた通信端末を介して連続的或いは断続的に受信可能に構成されたコンピュータ上で実行され、請求項1、2、3、4、5または6記載の測量点表示装置を前記コンピュータで実現するための測量点表示用プログラムを格納したプログラム記録媒体。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、光波測距儀やGPS (Global Positioning System) 測量機器等の測量機器が測量した測量点の位置を表示する測量点表示装置に関する。

【0002】

【従来の技術】従来、この種の測量点表示装置では、例えば、光波測距儀を用いて基準点から測量点までの距離と角度を測定する場合、測定を指示する毎にその測量点の位置データを保存し、測量機器に付属或いは外部接続した画像表示装置にその測量点の位置を表示していた。また、GPS測量機器の場合、連続的に測量された測量点の位置データを全て受信して保存したり、その測量点の位置データを一定時間間隔で受信して保存したりしていた。つまり、測量点の位置を表示するためには、その位置データを全て保存していた。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、測量点移動体である場合、測量の時間間隔が長いと移動体の移動軌跡が正確に再現できず、更には、その移動体の進行方向が正確に把握できないという問題があった。また、測量の時間間隔を短くして測量点を増やすことにより上記問題は解消されるものの、不必要な測量データを保存する結果となり、測量データを保存するための記憶容量が膨大なものとなる。

【0004】本発明は、上記実情に鑑みてなされたもので、その目的は、測量点の正確な表示及び再現と効率的な測量データの保存の両立を可能とする測量点表示装置を提供することにある。

【0005】

【課題を解決するための手段】この目的を達成するための本発明に係る測量点表示装置の第一の特徴構成は、特許請求の範囲の欄の請求項1に記載した如く、測量点の

位置データを連続的或いは断続的に受信する受信手段と、前記受信手段が受信した前記位置データを順次処理して前記測量点の位置を所定の表示画面上に表示する表示手段と、操作者の入力操作によって指定された前記表示画面上に表示された前記測量点の位置に対応する前記位置データを記憶装置に保存する位置データ保存手段とを備えてなり、前記受信手段が最新に受信した位置データとそれより前の一定期間内に受信した少なくとも2つの位置データとに対応する少なくとも3つの前記測量点の位置の夫々を、大きさが最新のものから順に小さくなる指定された大きさのドットマークにより同時に表示画面上に表示して、前記少なくとも3つの前記測量点の位置を、夫々の測量時点の前後関係が認識可能に表示する点にある。

【0006】同第二の特徴構成は、特許請求の範囲の欄の請求項2に記載した如く、前記第一の特徴構成に加えて、測量点の位置データを連続的或いは断続的に受信する受信手段と、前記受信手段が受信した前記位置データを順次処理して前記測量点の位置を所定の表示画面上に表示する表示手段と、操作者の入力操作によって指定された前記表示画面上に表示された前記測量点の位置に対応する前記位置データを記憶装置に保存する位置データ保存手段とを備えてなり、前記入力操作後は前記受信手段が受信する前記位置データを入力操作の有無にかかわらず一定時間間隔で順次記憶装置に保存し、前記受信手段が受信して一定期間が経過し前記保存されなかった前記位置データを消去する点にある。ここで、測量点とは測量対象であって、移動体である場合と静止体である場合がある。従って、測量点の位置データは、同じ移動体の時間的に変化する位置を示す位置データである場合や、複数の静止点の各位置を示す位置データである場合がある。

【0007】同第三の特徴構成は、特許請求の範囲の欄の請求項3に記載した通り、前記第一または第二の特徴構成に加えて、前記記憶装置に保存した位置データに対応する前記測量点の位置を前記表示画面上に表示する点にある。

【0008】同第四の特徴構成は、特許請求の範囲の欄の請求項4に記載した通り、前記第一、第二または第三の特徴構成に加えて、前記受信手段が最新に受信した位置データとそれより前の一定期間内に受信した少なくとも一つの位置データとに対応する複数の前記測量点の位置を前記表示画面上に同時に表示する点にある。

【0009】同第五の特徴構成は、特許請求の範囲の欄の請求項5に記載した通り、前記第四の特徴構成に加えて、前記複数の測量点の位置を夫々の測量時点の前後関係が識別可能に表示する点にある。

【0010】同第六の特徴構成は、特許請求の範囲の欄の請求項6に記載した通り、前記第一、第二、第三、第四または第五の特徴構成に加えて、前記表示画面上の任

10

20

30

40

50

意の位置を指示する指示手段と、その指示手段で指示された位置を中心として所定の半径の円定規を前記表示画面上に表示する円定規表示手段とを備えている点にある。

【0011】この目的を達成するための本発明に係る測量点表示用プログラム記録媒体の特徴構成は、特許請求の範囲の欄の請求項7に記載した如く、測量機器が測量した測量点の位置データを、内蔵または外付けされた通信端末を介して連続的或いは断続的に受信可能に構成されたコンピュータ上で実行され、請求項1から6の何れか1項に記載の測量点表示装置を、前記コンピュータで実現するための測量点表示用プログラムを格納している点にある。

【0012】以下に作用並びに効果を説明する。上記本発明に係る測量点表示装置の第一の特徴構成によれば、移動体の現在位置（最新位置）及び進行方向がドットマークの大きさで一目瞭然に表示画面上で認識できる。

【0013】上記本発明に係る測量点表示装置の第二の特徴構成によれば、移動体であれば短い時間間隔で、静止体であれば近接する測量点の距離を短くして測量した測量点の位置データを受信手段が受信し、表示手段がその位置データに基づいて全ての測量点の位置を一旦表示画面上に表示できるため、高分解能で測量した結果を表示画面上で確認することができ、その結果、位置データ保存手段によって、保存すべき測量点を表示画面上で確認しながら指定して保存することができる。よって、記憶装置の記憶容量も不必要に大容量のものを使用する必要が無く経済的である。ここで、保存すべき測量点とは、それらの測量点のみで、保存されずに消去された測量点の位置を所定の精度で補間できる測量点を意味する。従って、単純に一定時間間隔で保存測量点を指定する場合と違い、例えば移動体等が急に進路を変更した場合でも、その進路変更点を操作者が保存すべき測量点と判断して保存することができるのである。この結果、このように保存した測量点の位置データのみで測量結果の再現が精度良く行えるのである。さらに、同第二の特徴構成によれば、例えば、移動体が緩やかに進路を変えながら移動している場合等は、操作者が保存すべき測量点を指定せずとも、一定の時間間隔で保存した測量点で、その間の移動軌跡が補間できるので、操作者は単純に一定時間間隔で保存測量点を指定した場合に補間誤差が大きくなる急激な進路変更点のみを指定すればよく、操作者の手間が大幅に軽減される。

【0014】同第三の特徴構成によれば、表示手段が測量点が最新に受信した測量点だけを表示画面上に表示する場合であっても、それまでに測量された測量点の位置を把握することができるのである。従って、表示手段が表示画面上に表示している期間中に一時的に記憶すべき位置データの量を少なくでき、表示手段の一時記憶手段の構成を簡単化できるのである。

【0015】同第四の特徴構成によれば、最新に表示された測量点とそれに近接する測量点の位置関係が視覚的に容易に判断できるため、保存すべき測量点であるか否かを容易に判断できるのである。更に、最新に表示された測量点以外の測量点も保存すべき測量点として指定することができるため、保存すべき測量点であるか否かの判断を即座に行う必要がなくなり、操作者の使用勝手が向上する。

【0016】同第五の特徴構成によれば、測量点が移動体の場合に移動体の進行方向を容易に把握できるのである。つまり、表示画面上に複数の測量点の位置が表示されてあっても、位置データの受信時間間隔が長い場合、どの測量点が最新に表示されたものかを操作者が一々記憶しておく必要が無いのである。特に、表示画面を画面サイズを変更したり、スクロールして変化させた場合に効果的である。

【0017】同第六の特徴構成によれば、測量点と他の測量点との距離、測量点が移動体の場合は、障害物や予定進路との距離を円定規で即座に判断することができるのである。つまり、円定規の中心を指示手段で移動するだけで当該距離の概算できるため、測量点と対象物との距離を表示画面上で夫々2点指定してその間隔を測る場合や表示画面上のグリッド表示を目安にして概算する場合より早く計測できるため、高速で移動する移動体と障害物や予定進路との距離を測るのに適しており、また、表示画面上のグリッド表示を目安にして概算する場合より計測精度は高いのである。

【0018】上記本発明に係る測量点表示用プログラム記録媒体の特徴構成によれば、当該プログラムを記録媒体から実行可能なコンピュータにロードすることにより、或いは、当該記録媒体に直接アクセスすることにより、上記本発明に係る測量点表示装置の第一、第二、第三、第四、第五または第六の特徴構成を当該コンピュータ上に実現できるため、前記第一、第二、第三、第四、第五または第六の特徴構成による作用効果と同様の作用効果を奏することができるのである。

【0019】

【発明の実施の形態】以下に本発明に係る測量点表示装置（以下、本発明装置という。）の実施の形態を、船舶等の移動体の位置を測量した測量点を表示する場合を想定して、図面に基づいて説明する。図1に示すように、本発明装置は、少なくとも1台の測量機器1と通信可能に接続して、これら測量機器1が測量した測量点の位置データDを連続的或いは断続的に受信する受信手段2と、前記受信手段2が受信した前記位置データDをデータ変換し、前記測量点の位置の所定の表示画面上での表示位置を計算して、地図等の参考図形とともに、CRT表示装置等の出力手段3に表示する表示手段4と、キーボードやマウス等の入力手段5と、その入力手段5からの操作者の入力操作によって前記表示画面上に表示され

た前記測量点の位置を指定して、その指定された測量点の位置に対応する前記位置データ D を磁気ディスク等の不揮発性の記憶装置 6 に保存する位置データ保存手段 7 とを備えた構成となっている。

【0020】具体的には、一般的なパーソナルコンピュータを応用して構成されており、前記受信手段 2 の通信制御部分、前記表示手段 4 と前記位置データ保存手段 7 はパーソナルコンピュータ上で所定のプログラムを実行することにより本発明装置を実現する。また、当該プログラムは、パーソナルコンピュータに内蔵された磁気ディスク等の記憶装置に固定記憶されていても、或いは、CD-ROM やフロッピーディスク等の記録媒体に格納されたものを、この記憶装置に転送して適時使用する形態であっても構わない。また、当該記録媒体の動作速度がパーソナルコンピュータのメインメモリと同等の高速性とランダムアクセス性を有している場合は、当該記憶媒体をマイクロプロセッサが直接アクセスする使用形態であっても構わない。

【0021】前記測量機器 1 が GPS 測量機器等であって船舶に搭載され、本発明装置が陸上にある場合、または、前記測量機器 1 が光波測距儀内蔵トランシット等であって陸上に設置されており、本発明装置が船舶内に設置されている場合等は、本発明装置と前記測量機器 1 とは無線通信によるのが便利であるため、前記受信手段 2 は無線通信端末を具備している。また、前記測量機器 1 と本発明装置を併置して船舶内或いは陸上において使用する場合は、前記受信手段 2 は、RS-232C 規格準拠等の所定の通信方式で通信ケーブルを介して本発明装置を前記測量機器 1 と接続する有線通信端末を具備している。

【0022】次に、前記表示手段 4 及び前記位置データ保存手段 7 の動作について、説明する。前記表示手段 4 は前記受信手段 2 から位置データ D の入力があると、所定の記憶領域にこの位置データ D を一旦一時記憶する。この記憶領域には、過去に入力された測量点の位置データ D が最大 N 個記憶されている。そして、各位置データには入力順に新しいものから 1 ~ N の入力順を示す識別番号が割り当てられる。従って、新しい位置データ D の入力があると、その新しい位置データ D に識別番号 1 が与えられ当該記憶領域に記憶され、既に記憶されている位置データ D の識別番号は夫々 1 が加算され、識別番号 N であった位置データ D は消去される。

【0023】引き続き、識別番号 1 の位置データ D のデータ変換し、表示画面上での表示位置の座標値を計算する。尚、識別番号 2 以上の位置データ D については既に当該計算は終了して所定の記憶領域に計算結果が一時記憶されてある。従って、前記表示画面上への N 個の測量点の位置表示は、当該座標値の位置に識別番号で指定される大きさのドットマークを表示する。図 2 に示すように、ドットマークの大きさは識別番号が大きいほど小

く設定されている。この結果、移動体の現在位置及び進行方向がドットマークの大きさで一目瞭然に画面上で認識できる。このようにして、新たな位置データ D の入力がある毎に、新しい測量点の位置が最大のドットマークで追加表示され、古い測量点の位置表示は順次ドットマークが小さくなり最終的には消滅する。

【0024】操作者は、前記表示画面上の測量点の位置表示を確認しながら保存すべき測量点の位置が表示されると、前記表示画面上に表示された保存ボタンを前記入力手段 5 でクリックして、当該位置表示に対応する測量点の位置データ D を指定する。前記位置データ保存手段 7 はその指定操作に基づいて、その指定された位置データ D を一時記憶領域から読み出し前記記憶装置 6 に書き込む制御を行う。更に、前記位置データ保存手段 7 は、前記指定操作と同時に内蔵のカウントを起動し、そのカウンタの出力に基づいて一定時間間隔で最新入力の位置データ D を一時記憶領域から読み出し前記記憶装置 6 に書き込む制御を行う。尚、当該カウンタは新たな指定操作毎にリセットされカウントを開始する。また、操作者は、このカウンタの出力時間間隔の変更及び設定或いは非活性化を、表示画面上のメニュー表示と前記入力手段 5 の操作により行うことができる。尚、前記表示画面、前記保存ボタン、前記メニュー表示等は、マイクロソフト社の Windows 95 (98) 等の市販のパーソナルコンピュータのオペレーションシステムに付属のグラフィカル・ユーザ・インターフェースをカスタマイズして作成される。

【0025】上記容量で保存された位置データ D に対応する座標値は、新たな位置データ D の入力に伴って識別番号が N を超えても消去されずに、前記一時記憶領域に保存される。前記表示手段 4 は、位置表示の識別番号が N より大きい場合は、前記ドットマークとは別形状のドットマークを前記表示画面上に表示する。更に、図 2 に示すように、前記表示手段 4 は、識別番号が N 以上のドットマーク間を直線で結んで表示する。この結果、前記表示画面上において、移動体である船舶の移動軌跡を明解に表示できる。

【0026】以下に別実施形態を説明する。

〈1〉本発明装置のデータ処理に関するブロック構成を図 3 に示す。この構成は、図 1 に示す本発明装置の基本構成に対して拡張された構成となっている。拡張された本発明装置は、複数の測量機器 1 が夫々の機器制御部 13 を介して通信制御部 11 と接続されている。前記機器制御部 13 は前記測量機器 1 の動作を制御するとともに、前記測量機器 1 側に備えられている場合は、前記位置データ D の前記通信制御部 11 への送信も制御する。また、前記機器制御部 13 が本発明装置が具備している場合は、本発明装置から各測量機器 1 の動作を中央制御できる。例えば、移動体である船舶が複数あり、各船舶が海底を深淺測量する測量船であって夫々が GPS 測距

機器等を搭載している場合、また、前記測量機器 1 の一部が深淺測量機器である場合等が想定される。

【0027】前記通信制御部 11 は前記受信手段 2 のデータ処理部分を表している。また、前記表示手段 4 は、主制御部 10、位置データ入力・データ変換部 12、計算補間部 13、表示管理部 18、データ読出部 16 で構成されている。前記主制御部 10 は各部のデータの流れ、各部の動作を制御し、前記位置データ入力・データ変換部 12 と前記計算補間部 13 は測量点の表示位置の座標値の計算及び表示位置間を直線で補間して表示するための計算を行う。前記表示管理部 18 は、前記出力手段 3 に複数の表示画面を同時に、或いは、選択的に表示する場合等の画面表示の制御を行う。例えば、各画面サイズや表示画面の倍率の変更、画面のスクロール等を自動的に或いは前記入力手段 5 からの操作者の入力操作に基づいて行う。尚、複数の表示画面は、各船舶毎の位置表示であったり、縮尺の異なる画面であったり、その一画面が、種々の計測値を表示するものであっても構わない。

【0028】前記データ読出部 16 は、上述したように位置データ D が保存された測量点の位置データ D 或いは表示位置の座標値を前記記憶装置 6 から読み出して各表示位置を前記ドットマークで表示するとともに、上記した直線補間表示のための補間計算に使用する。この別実施形態では、前記記憶装置 6 は高速ランダムアクセス可能な直接読み出し型メモリである。従って、別途保存された測量点の位置データ D を磁気ディスク等の不揮発性メモリ 24 にバックアップする必要がある、データバックアップ部 23 が保存された測量点の位置データ D を前記記憶装置 6 から読み出して前記不揮発性メモリ 24 にバックアップする。更に、前記データ読出部 16 は、第 2 の直接読み出し型メモリ 17 にロードされた測量点の位置表示とともに表示する地図データ等の参考図等のデータを読み出すように構成されている。

【0029】前記位置データ保存手段 7 は、前記主制御部 10、時刻管理部 14、データ書込部 15、前記データバックアップ部 23 で構成されている。前記主制御部 10 は各部のデータの流れ、各部の動作を制御する。前記データ書込部 15 は、前記時刻管理部 14 の制御下或いは前記入力手段 5 からの操作者の入力操作による位置データ D の指定操作に基づいて、前記位置データ入力・データ変換部 12 に入力された位置データ D を前記記憶装置 6 へ書き込む。

【0030】本発明装置は、その他に、前記記憶装置 6 の記憶内容をメール転送するメール転送部 25、表示画面をスクリーンダンプしたり、計測結果のテキストデータを印字するためのプリント制御部 19 とプリンタ 20、例えば、測量点の位置が所定位置になったときに、測量船に対して測量開始するよう指示するため等の同期信号出力制御部 21 と当該信号発生部 22 を備えた構成

とするのも好ましい実施の形態である。

【0031】〈2〉上記実施の形態において、前記表示手段 4 に入力された複数の位置データ D を識別番号を割り当て、ドットマークの大きさを変化させて表示していたが、ドットマークの大きさは必ずしも変化させる必要はなく、最新に入力した位置データ D に対応する測量点の位置のみを表示しても構わない。また、複数の測量点の位置を表示する場合に最新に入力したもののドットマークを点滅させるようにしても構わない。更に、入力順を識別する必要がある場合に、前記識別番号を使用せずに、例えば FIFO メモリを使用する等の他の方法で入力順を識別するようにしても構わない。

【0032】〈3〉更に、図 4 に示すように、前記表示画面上に円定規を表示するのも好ましい。この円定規 C は、前記表示手段 4 の補助機能であって、前記入力手段 5 のマウス等の入力操作で、表示画面上に円定規 C の中心（図 4 中、十字形で示す。）を表示し、その中心をマウスをドラッグすることで移動させることができる構成となっている。前記円定規 C の直径は予め設定されているが、その設定値は変更可能である。また、円定規 C の円は 1 重に限らず直径の異なる 2 重または 3 重の同心円であっても構わない。例えば、図 4（イ）に示すように、船舶の計画測線 L と現在位置である最新に入力した測量点の位置 P との間の距離が予定した乖離限界を超えているかを判断する場合、この限界値を半径とする円定規 C の中心を予定航路 L 上を移動させて、前記位置 P が円定規 C の内部に入るかを判定することで容易に調べることができる。また、図 4（ロ）に示すように、船舶が障害物 X に異常接近しているかを判定する場合に、当該障害物 X との最短距離が予定の最小値以上あるかを調べる場合は、その最小値を直径とする円定規 C の円周が当該障害物 X の外周に接する状態で移動させ、前記位置 P が円定規 C の内部に入るかを判定することで容易に調べることができる。

【0033】〈4〉更に、前記入力手段 5 のマウス等の入力操作で、表示画面上の移動軌跡等を指定することで、その経緯を計算して画面表示するようにするのも好ましい。また、上記した複数の連続測量点の表示や、円定規 C や計画測線 L の表示を、表示画面毎に操作者の入力操作によって表示・非表示を切り換え可能に構成するのも好ましい実施形態である。

【0034】〈5〉上記実施の形態では、本発明装置はパーソナルコンピュータを応用して構成した場合を説明したが、本発明装置は専用のハードウェアで構成しても構わない。また、測量点は、船舶以外の移動体であっても、静止体であっても構わない。

【0035】〈6〉上記実施の形態では、本発明装置は既存の測距機器と接続して使用する形態のものを説明したが、本発明装置が測距機器の表示部として当該機器に組み込まれる形態であっても構わない。この場合、前記

受信手段2は、単に測距機器内部で生成された前記位置データDを内部信号として受信する受信回路として形成される。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明に係る測量点表示装置の一実施の形態を示すブロック構成図

【図2】表示画面の一例を模式的に示す説明図

【図3】本発明に係る測量点表示装置の一実施の形態を示すデータ処理に関するブロック構成図

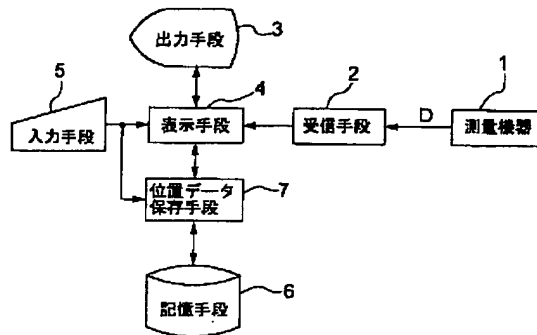
【図4】表示画面上に円定規を表示させた場合の一例を

模式的に示す説明図

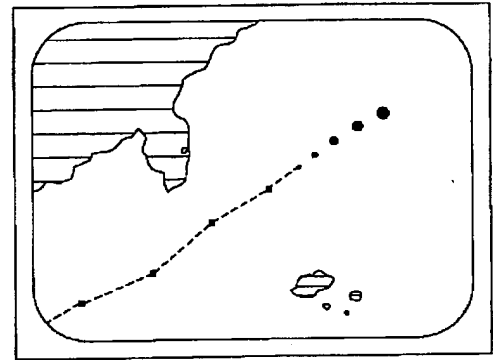
【符号の説明】

- | | |
|----|-----------|
| 1 | 測量機器 |
| 2 | 受信手段 |
| 3 | 出力手段 |
| 4 | 表示手段 |
| 5 | 入力手段 |
| 6 | 記憶装置 |
| 7 | 位置データ保存手段 |
| 10 | D |
| D | 位置データ |

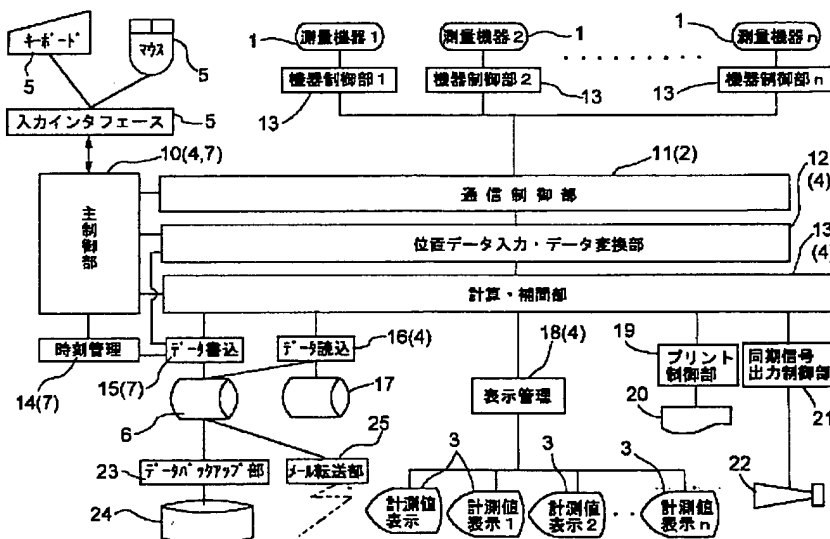
【図1】



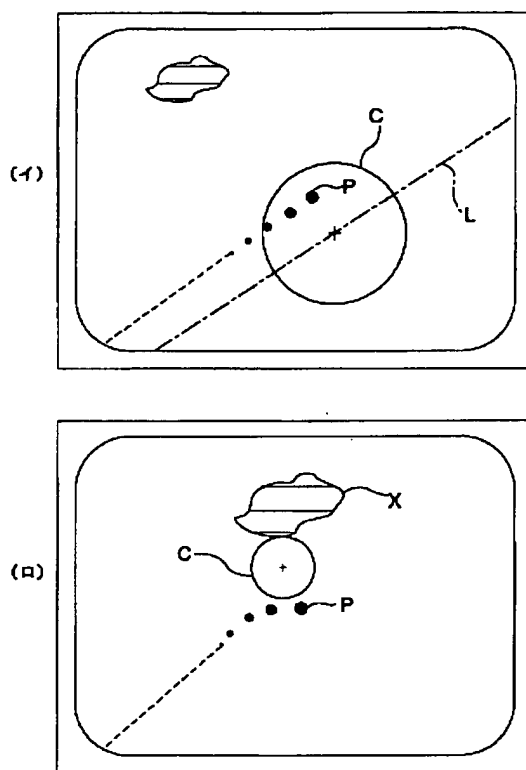
【図2】



【図3】



【図4】



フロントページの続き

- (56)参考文献 特開 平3-37515 (JP, A)
 特開 平4-109116 (JP, A)
 特開 平5-223584 (JP, A)
 特開 平5-232870 (JP, A)
 特開 平5-313571 (JP, A)
 特開 平6-258088 (JP, A)
 特開 平7-27570 (JP, A)
 特開 平7-167667 (JP, A)
 特開 平8-278749 (JP, A)
 特開 平9-42980 (JP, A)
 実開 昭59-191610 (JP, U)
 実開 平2-81564 (JP, U)
 実開 平6-86023 (JP, U)
 特公 平7-56510 (JP, B2)
 特公 平8-20267 (JP, B2)

(58)調査した分野(Int.Cl.⁷, DB名)

G01C 15/00

G01C 21/00

G06F 3/00 652